



University of the Pacific Scholarly Commons

Euler Archive - All Works

Euler Archive

1741

De oscillationibus fili flexilis quotcunque pondusculis onusti

Leonhard Euler

Follow this and additional works at: <https://scholarlycommons.pacific.edu/euler-works>



Part of the [Mathematics Commons](#)

Record Created:

2018-09-25

Recommended Citation

Euler, Leonhard, "De oscillationibus fili flexilis quotcunque pondusculis onusti" (1741). *Euler Archive - All Works*. 49.
<https://scholarlycommons.pacific.edu/euler-works/49>

This Article is brought to you for free and open access by the Euler Archive at Scholarly Commons. It has been accepted for inclusion in Euler Archive - All Works by an authorized administrator of Scholarly Commons. For more information, please contact mgibney@pacific.edu.

30 DE OSCILLATIONIBVS FILI FLEXILIS

DE
OSCILLATIONIBVS
FILI FLEXILIS QVOTCVNQVE PONDVSCVLIS
ONVSTI.

AVCTORE

Leonb. Eulero.

§. 1.

Tabb. II. III.

IAm ante complures annos, cum *Cl. Bernoullius* hic commoraretur, quaestio inter nos incidebat, de curuatura catenae circa alterum terminum fixum oscillantis. Experientia autem nos docebat curuas maxime irregulares easque diuersissimas satisfacere, ex quo problema non solum difficillimum, sed etiam vires humanas, nisi restrictio adhibeatur, exsuperans indicauimus. Hanc ob rem nostras cogitationes ad oscillationes infinite paruas tantum aduertimus, quo casu solutionem multo minus laboris requirere facile praeuideramus. Neque vero has infinite paruas oscillationes omnes persequi idoneum visum est, sed eas duntaxat, in quibus singulae catenae partes simul ad lineam verticalem tanquam ad statum naturalem perueniunt. Obseruauimus enim saepius accidere, vt catena oscillans nunquam tota in directum extendatur, neque eius partes omnes simul per lineam verticalem transeant; facile autem praeuidebamus oscillationes initio ita temperari posse, vt singulae partes simul ad lineam verticalem sint peruenturae. Ex quibus sequens formauimus problema; Inuenire

Fig. 1.

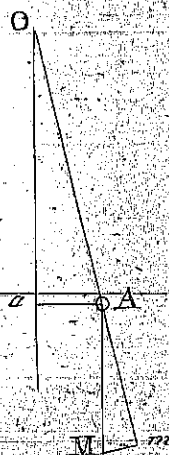


Fig. 2.

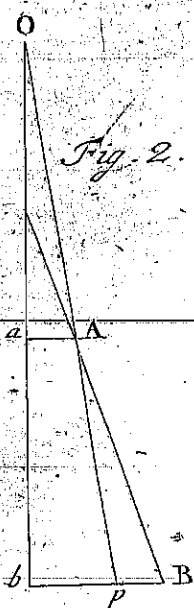


Fig. 3.

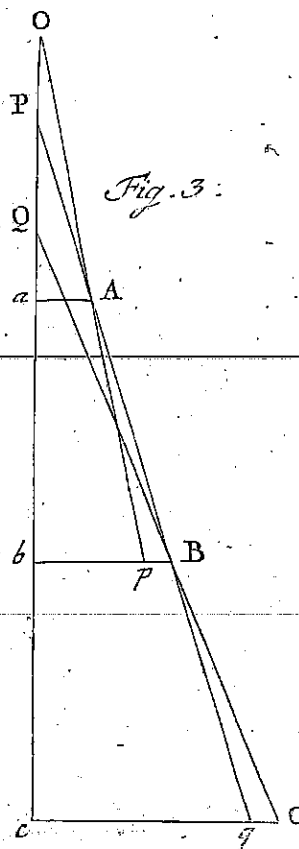


Fig. 4.

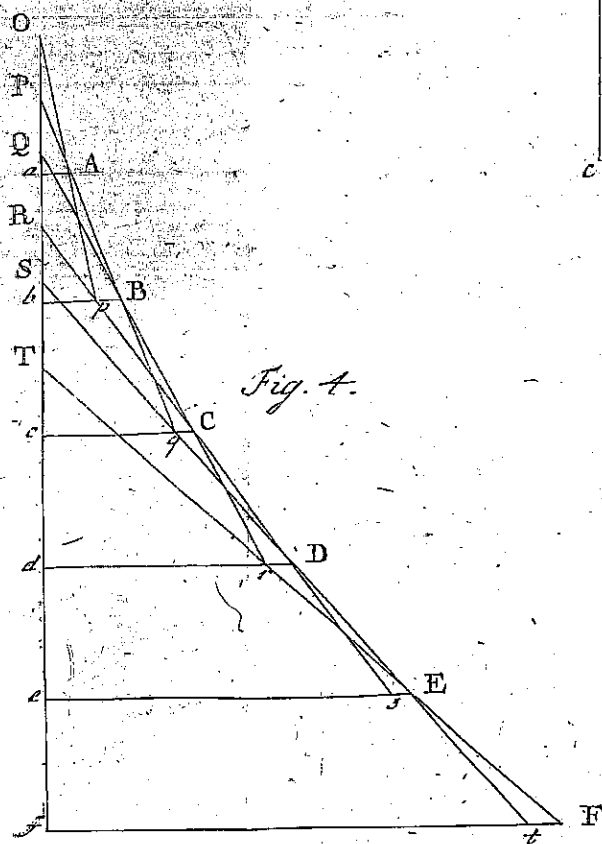
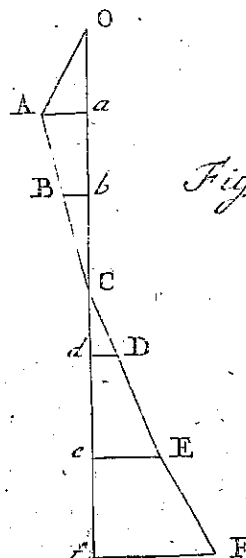
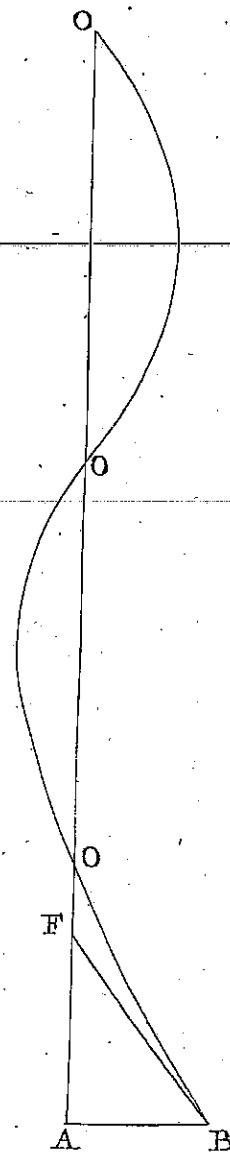
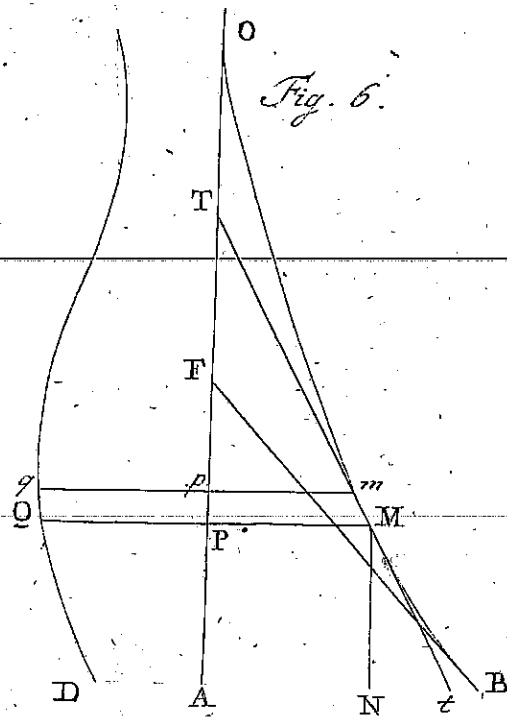


Fig. 5.





nire curvaturam catenae ita oscillantis, ut eius singulae partes simul ad lineam verticalem perveniant, atque longitudinem penduli simplicis eodem tempore suas oscillationes absolventis.

§. 2. Ad hoc autem problema solvendum catena consideranda est tanquam filum perfecte flexile et gravitatis expers, infinitis pondusculis oneratum. Eodem enim modo catena considerari solet, quando catenae in utroque termino suspensae figura seu curna catenaria inquiritur. Quo igitur ad solutionem huius problematis via debito modo sternatur filum flexile et gravitatis expers est considerandum, quod primum unico tum duobus, deinceps tribus, quatuor, etc. pondusculis sit oneratum, quo ex his conclusio ad casum infinitorum pondusculorum fieri queat. Hinc sequentes natae sunt quaestiones praeliminares: si filum perfecte flexile duobus, tribus, et deinde quotcumque pondusculis in datis distantis a se invicem dispositis, fuerit oneratum, invenire positionem pondusculorum extra statum naturalem ut singula sibi permixta ad lineam verticalem seu in statum naturalem simul perveniant; atque hoc inuento determinare longitudinem penduli simplicis isochroni. In his vero semper oscillationes infinitae parvae tantum considerantur, quippe quae omnes, ut patebit, inter se sunt isochronae; quamobrem illa pondusculorum positio infinite parum a linea verticali discrepabit.

§. 3. Atque haec sunt quaestiones, quas *Cl. Bernoullius* ante abitum solutas dedit sine demonstrationibus, nunc

nunc vero simul demonstratas huc misit. Cum vero iam illo tempore hae quaestiones Illum inter eiusque Patrem et me agitentur, ipse quoque earum solutiones dedi cum hisce *Bernoulli* solutionibus egregie conspirantes. At cum nunc perspiciam eius methodum a mea prorsus differentem, ad augmentum scientiae non parum utile fore iudicaui, si et meam methodum hac dissertatione exposuero. Cum enim huius modi quaestiones sint novae et ad mechanicae partem adhuc novam, et a nemine pertractatam pertineant, nihil magis ad excolendam hanc mechanicae partem est exoptandum, quam plures methodi, quibus idem problema solui queat.

Figura 1.

§. 4. Quo igitur a simplicissimis exordiar, sit filum grauitatis expers OA vnico pondusculo A oneratum, quod cum linea verticali Oa angulum infinite paruum AOa constituat. Hoc igitur pendulum sibi permixtum oscillationes faciet eundo in situm Oa , tantumque ultra illum transiendo. Hoc nobis erit pendulum simplex, cum quo sequentia pendula composita comparabimus; Dum vero hoc pendulum ad Oa mouetur corpori A describenda est via Aa , reipsa quidem arcus circularis centro O descriptus, sed qui cum horizontali Aa propter angulum AOa infinite paruum congruet. Inuestigandum ergo est, quanta vi acceleratrice corpus A per Aa propellatur. Corpus vero A vi grauitatis, quae aequalis est ponderi corporis A , deorsum secundum directionem AM trahitur; haec ergo vis si resoluitur in duas laterales Am , et Mm , altera in directione

tionem Am tota ad tendendum filum infumetur, altera vero in directione Mm corpus per Aa vrgebit. At ob triangula OAA , AMm similia erit vis filum AO tendens $= \frac{A.Oz}{AO} = A$, et vis corpus per Aa trahens $= \frac{A.Aa}{AO}$; vis vero accelerans habebitur, diuisa vi absoluta $\frac{A.Aa}{AO}$ per massam A mouendam, vnde vis accelerans est $\frac{Aa}{AO}$. Perspicitur ex hoc si spatium percurrendum Aa diuidatur per vim accelerantem, prodituram esse longitudinem penduli AO , isochroni cum motu per Aa . Quare si in sequentibus casibus determinauerimus vim acceleratricem, qua quodque corpus ad verticalem sollicitatur, habebimus simul longitudinem penduli simplicis isochroni. Atque cum in casu plurium corporum, singula simul peruenire debeant ad verticalem, cuiusque vis acceleratrix proportionalis esse debet distantiae a linea verticali Oa , ex quo positio corporum determinabitur.

§. 5. Sint filo OAB in O fixo duo annexa Figura 2. ponduscula A et B , et situs fili infinite parum a verticali Ob differens. Demittantur ex A et B in verticalem Ob perpendiculara Aa , Bb , quae vt viae considerari poterunt a corpusculis absoluendae. Fili pars BA producatur vsque ad lineam verticalem in P , et OA in p vsque. Ex praecedentibus iam liquet vim grauitatis corporis B duplicem exerere effectum, alterum quo corpus B per Bb vrgetur, quae vis erit $= \frac{B.Bb}{BP}$, alterum vero, quo tenditur filum BA , quae vis est $= B$, ob ang. BPb infinite paruum. Hac vero vi

34 DE OSCILLATIONIBVS FILI FLEXILIS

corpus A afficietur secundum directionem AB, ad cuius effectum inueniendum resoluatur æ in duas, alteram in directione $Ap = \frac{B \cdot Ap}{AB} = B$, quæ filum OA tendit: alteram in directione horizontali, quæ erit $= \frac{B \cdot Bp}{AB}$, atque pro negatiua est habenda, quia motum per Aa retardat. Atque in hoc consistit effectus ponderis B. Pon-

dus A vero vt ante vrgebit per Aa vi $= \frac{A \cdot Aa}{AO}$, et filum OA tendet vi $= A$. Sollicitabitur ergo corpus A vi acceleratrice $\frac{Aa}{AO} - \frac{B \cdot Bp}{A \cdot AB}$, et corpus B vi acceleratrice $\frac{Bb}{BP}$. Quo igitur corpora A et B simul ad lineam verticalem perueniant, hæc vires acceleratrices proportionales esse debebunt viis describendis scilicet $\frac{Aa}{AO} - \frac{B \cdot Bp}{A \cdot AB} : Aa = \frac{Bb}{BP} : Bb$. Et longitudo penduli isochroni erit $BP = \frac{A \cdot AO \cdot AB \cdot Aa}{A \cdot AB \cdot Aa - B \cdot AO \cdot Bp}$.

§. 6. Est vero $BP = bP$ propter ang. bPB infinite paruum, atque ob $Bb - Aa : ab = Bb : bP$ erit $BP = \frac{Bb \cdot ab}{Bb - Aa}$. Atque cum sit $bp = \frac{Aa \cdot Ob}{Oa}$, erit $Bp = Bb - \frac{Aa \cdot Ob}{Oa}$. Deinde propter $OA = Oa$ et $AB = ab$ habebitur hæc analogia $A \cdot Aa \cdot Ob - B \cdot Bb \cdot Oa + B \cdot Aa \cdot Ob : A \cdot Aa \cdot Oa = Bb - Aa : Bb$. Sit longitudo penduli isochroni $= f$, habebuntur hæc duæ aequationes $\frac{Bb \cdot ab}{f} = Bb - Aa$ atque $\frac{A \cdot Aa \cdot Oa \cdot ab}{f} = A \cdot Aa \cdot ab - B \cdot Bb \cdot Oa + B \cdot Aa \cdot Ob$. Vel eliminata f prodibit ista æquatio $A \cdot Aa \cdot Bb \cdot Oa - A \cdot Aa^2 \cdot Oa = A \cdot Aa \cdot Bb \cdot ab - B \cdot Bb^2 \cdot Oa + B \cdot Aa \cdot Bb \cdot Ob$. Quæ æquatio cum duas habeat radices, duplicem dabit situm pondusculorum A et B,

et Bb in quorum utroque simul ad verticalem pertinent. Motus vero erit huiusmodi, ut inter mouendum OA et AB maneant eiusdem longitudinis et punctum P in eodem loco restet.

§. 7. Si fili partes OA et AB fuerint inter se aequales, erit $Oa = ab$ et $Ob = 2Oa$, unde sequentes duae oriuntur aequationes $\frac{Bb \cdot Oa}{f} = Bb - Aa$ et $\frac{Aa \cdot Oa}{f} = Aa - \frac{B \cdot Bb}{A} + \frac{2B \cdot Aa}{A}$; vel haec vnica $A \cdot Aa^2 = B \cdot Bb^2 - 2B \cdot Aa \cdot Bb$, unde oritur $\frac{Bb}{Aa} = 1 \pm \sqrt{1 + \frac{A}{B}}$, pro duplici pondusculorum situ.

§. 8. Si praeterea ponduscula A et B fuerint inter se aequalia, erit $\frac{Bb \cdot Oa}{f} = Bb - Aa$ et $\frac{Aa \cdot Oa}{f} = 3Aa - Bb$. atque $\frac{Bb}{Aa} = 1 \pm \sqrt{2}$. Altero ergo situ Aa et Bb in eandem partem verticalis Ob cadunt, altero in diuersas.

§. 9. Sint nunc filo in O fixo tria ponduscula, Figura 3.
 A , B et C annexa infinite parum a verticali Oc distita. Ducantur horizontales Aa , Bb , Cc , seu viae a corporibus simul describendae; et producantur BA in P ; CB in Q ; item OA in p et AB in q . His positis pondus C efficiet, ut partim corpus C secundum Cc urgeatur vi $= \frac{C \cdot Cc}{CQ} = \frac{C \cdot Cc}{cQ}$ partim vero filum BC tendatur vi $= \frac{C \cdot cQ}{BC} = C$. Hac autem vi corpus B sollicitabitur in directione BC . Resoluatur haec vis in duas, quarum altera est horizontalis et corpus B a verticali Oc retrahat $= \frac{C \cdot Cq}{BC} = \frac{C \cdot Cq}{bc}$; altero vero tendat filum BA quae est $= \frac{C \cdot Bq}{BC} = C$. Nunc sumatur pondus B , quo partim

36 DE OSCILLATIONIBVS FILI FLEXILIS.

vrgebitur B versus B*b* vi = $\frac{B \cdot Bb}{BQ} = \frac{B \cdot Bb}{bQ}$ partim vero tenditur filum BA vi = B. Tota ergo vis qua filum BA tenditur est B + C, hac vi corpus A sollicitabitur horizontaliter ab verticali Oc vi = $\frac{(B+C)Bp}{BA} = \frac{(B+C)Bp}{ab}$, atque filum AO tendetur vi = B + C. Ponderis denique A efficiet vt corpus A secundum A*a* sollicitetur vi = $\frac{A \cdot Aa}{AO} = \frac{A \cdot Aa}{aO}$, simulque tendatur filum AO vi = A; ita vt tota vis, quae filum AO tenditur, sit = A + B + C.

§. 10. His igitur colligendis corpus C per C*c* vrgebitur vi = $\frac{C \cdot Cc}{cQ}$; at corpus B per B*b* vrgebitur vi = $\frac{B \cdot Bb}{bP} - \frac{C \cdot Cc}{bc}$, atque corpus A per A*a* trahetur vi = $\frac{A \cdot Aa}{aO} - \frac{(B+C)Bp}{ab}$. Cum igitur singula corpora simul ad lineam verticalem peruenire debeant, si ponatur longitudo penduli isochroni = *f*, erit $\frac{C \cdot Cc}{f} = \frac{C \cdot Cc}{cQ}$ seu $f = cQ$, atque $\frac{B \cdot Bb}{f} = \frac{B \cdot Bb}{bP} - \frac{C \cdot Cc}{bc}$, ac $\frac{A \cdot Aa}{f} = \frac{A \cdot Aa}{aO} - \frac{(B+C)Bp}{ab}$. Ex quibus tribus aequationibus dato situ corpusculi A, determinabitur situs pondusculorum B et C, quo omnia tria corpora simul ad verticalem perueniant. Prodibit autem triplex situs propter aequationem cubicam resoluendam. Motus vero ad verticalem ita fiet, vt fila OA, AB et BC eandem seruent longitudinem et puncta P et Q invariata maneant.

§. 11. Si et corpora A, B et C fuerint inter se aequalia et distantiae aequales, erit ob $cQ = \frac{Cc \cdot bc}{Cc - Bb}$, $bP = \frac{Bb \cdot ab}{Bb - Aa}$ et $Cq = Cc - 2Bb + Aa$ et $Bp = Bb - 2Aa$;

Hinc elicitur $Cc = \frac{Aa \cdot Bb}{2Bb - 4Aa}$ et Bb inuenitur ex hac aequatione:

$$4Bb^2 = 12Aa \cdot Bb^2 - 3Aa^2 \cdot Bb - 8Aa^3.$$

Hinc fit quam proxime:

$$Bb = 2,295 Aa \text{ vel}$$

$$Bb = 1,348 Aa \text{ vel}$$

$$Bb = -0,643 Aa.$$

§. 12. Sit nunc filum quocunque pondusculis oneratum in punctis A, B, C, D etc. quorum vltimum fit F; ducantur per haec singula puncta horizontales Aa, Bb, Cc, etc. et singulae fili partes vtrinaque producantur vt ante factum est. Consideretur corpus quodcunque C, quod duplici vi sollicitatur, vi propriae grauitatis scilicet, et vi tendente fili portionem CD, tenditur vero hoc filum a vi, quae aequalis est summae omnium sequentium pondusculorum D + E + F, vt in praecedentibus vidimus. Propria vero corporis C grauitas efficit, vt corpus per Cc vrgeatur vi = $\frac{C \cdot Cc}{cQ}$. At vis tendens filum CD, resoluta retrahet corpus Ca verticali vi = $\frac{(D+E+F)Dr}{cd}$. Quare tota vis, qua C secundum Cc vrgetur erit = $\frac{C \cdot Cc}{cQ} - \frac{(D+E+F)Dr}{cd}$. Si ergo tempus per Ca aequale esse debeat tempori, quo pendulum simplex longitudinis f descensum absoluit, erit $\frac{C \cdot Cc}{cQ} - \frac{(D+E+F)Dr}{cd} = \frac{C \cdot Cc}{cQ} - \frac{(D+E+F)Dr}{cd}$. Similis aequatio inuenitur pro singulis corpusculis, ita vt prodeant tot aequationes, quot

E 3

sunt

sunt corpuscula. Ex quibus aequationibus situs corpusculorum determinabitur, qui pro numero eorum variari poterit.

§. 13. Longitudo penduli isochroni f semper aequalis est ultimae fili parti $E F$ ad lineam verticalem $O f$ vsque productae, nempe rectae FT . Atque figura $OABC$ etc. in descensu ita immutabitur vt puncta P, Q, R, S, T maneant inuariata. Ex quo perspicitur distantias Aa, Bb , etc. in eadem ratione diminutum iri, id quod etiam ex hoc intelligitur, quod hae distantiae Aa, Bb, Cc etc. simul debeant confici; atque similiter, quia vires acceleratrices his distantis sunt proportionales. Praeterea ex his elucet, si figura fili fuerit huiusmodi, vt alicubi transeat per lineam verticalem vt in C , in oscillationibus huius fili punctum C perpetuo in eodem loco esse permanfurum. Pars igitur penduli $CDEF$ circa punctum fixum C oscillationes eodem tempore absoluet, quo totum pendulum $OABCDEF$, simili modo intelligitur etiam supra O filum cum corpusculis continuari posse manente tempore oscillationum. Ex parte ergo infima fili EF superiores partes omnes in infinitum vsque poterunt determinari, vt totum filum perpetuo in oscillando ad lineam verticalem peueniat.

Figura 5.

§. 14. Sint nunc tam omnia corpuscula quam eorum inter se intervalla aequalia, erunt EF, DE, CD etc. nec non ef, de, cd etc. inter se aequalia. Ponatur longitudo penduli simplicis isochroni FT seu $fT = f$, et $Ff = a$, et distantia duorum corpusculorum proximorum

momenta $= b$; ex his determinari poterit situs cuiusque corporis. Nam vis sollicitans corpus E per Ee aequalis est $\frac{E.Ee}{eS} = \frac{F.Ft}{ef}$, quae aequalis esse debet $\frac{E.Ee}{f}$, unde ob aequalia corpora erit $\frac{Ee}{f} = \frac{Ee}{eS} - \frac{Ft}{ef}$. Est vero $Ff = Ee; ef = a:f$ unde $Ee = \frac{a(f-b)}{f}$. Porro est $Ee - Dd = b = Ee - eS$, et $Ft = Ff - 2Ee + Dd$. Unde inuenitur $Dd = \frac{a(2ff - 4bf + b^2)}{2ff}$. Quia porro est $\frac{Dd}{f} = \frac{Dd}{dR} - \frac{2Es}{cd}$ et $\frac{Dd - Cc}{b} = \frac{Dd}{dR}$ et $Es = Ee - 2Dd + Cc$ prodibit $Cc = \frac{a(6f^3 - 12bf^2 + 9bbf - b^3)}{6f^3}$. Simili modo ob $\frac{Cc}{f} = \frac{Cc}{cQ} - \frac{3Dr}{b}$ et $\frac{Cc}{cQ} = \frac{Cc - Bb}{b}$ et $Dr = Dd - 2Cc + Bb$ obtinebitur $Bb = \frac{a(24f^4 - 96bf^3 + 72b^2ff - 16b^3f + b^4)}{24f^4}$. Quae est distantia quinti corpusculi a linea verticali. Hinc concluditur distantia corpusculi $(n+1)$ indicis a linea verticali $= a(1 - \frac{n.b}{1.f} + \frac{n.(n-1)b^2}{1.4.f^2} - \frac{n.(n-1)(n-2)b^3}{1.4.9.f^3} + \frac{n(n-1)(n-2)(n-3)b^4}{1.4.9.16.f^4} - \text{etc.})$

§. 15. Si interualla OA, AB, BC etc. fuerint infinite parua, vt tanquam elementa curuae OABCD etc. considerari queant, innotescet hinc natura huius lineae curuae, quae oscillans tota eodem momento ad lineam verticalem pertingit. Nam cum in quouis loco sit $\frac{C.Ce}{f} = \frac{C.Ce}{cQ} - \frac{(D+E+E)Dr}{cd}$, si fc sumatur pro abscissa et Cc pro applicata, erit CQ subtangens curuae in C, $(D+E+F)$ erit pondus omnium pondusculorum, quibus pars fili infra C est onerata, cd est elementum abscissae et Dr per differentiale secundi gradus applicatae dabitur. Symbola ergo loco horum substituta expriment naturam curuae

curvae quaesitae. Atque haec curua erit ipsa figura catenae oscillantis, quae in lineam rectam mutatur, quoties ad lineam verticalem peruenit. At siue catena ubique sit eiusdem crassitie, siue secus, elementa curuae OA, AB, BC etc. nihilominus aequalia accipi possunt, dummodo ponduscula pro natura catenae recte assumantur. Sumtis autem elementis curuae aequalibus, elementa abscissae quoque erunt aequalia, atque Dr erit differentiale secundi gradus applicatae.

Figura 6.

§. 16. Sit igitur OMB catena seu funis utcumque crassus ex O suspensus, atque talem figuram habens OMB, ut figuram rectilineam OA induat, cum in situm verticalem peruenierit. Exprimat curua DQ crassitiem funis in singulis punctis, ita ut pondus portionis BM exponatur area APQD, et pondus elementi Mm arcola $PpqQ$. Nunc ad naturam curuae OMB inveniendam ponatur $Op=t$, $pM=y$; et $AP=x$ atque $PQ=p$, erit $t+x$ quantitas constans, et $dt=-dx$. Pondus igitur funis BM erit $=\int p dx$, quod respondet in superiori aequatione ipsi $(D+E+F)$, atque quod ibi erat C hic nobis erit $p dx$, vel $p dt$ si ab O computamus; Cc vero erit y , et cQ subtangens $PT=\frac{y dt}{dy}=-\frac{y dx}{dy}$, atque $cd=dt$. Posito autem elemento dt constante huius respectu, quia y crescit, erit Dr in superiore casu $=ddy$. His ergo in aequatione superiore $\frac{C.Cc}{f}=\frac{C.Cc}{cQ}-\frac{(D+E+F)Dr}{cd}$ substitutis prodibit ista aequatio $\frac{y p dt}{f}=\frac{p dt dy}{dt}-\frac{ddx \int p dx}{dt}$, quae loco dt posito $-dx$ abit in hanc $\frac{y p dx^2}{f}=-ddj$ $\int p dx - p dx dy$, ubi f denotat subtangentem AF in infimo

fimo catenae puncto B. Quare si fit $x=0$ debebit esse $\frac{ydx}{dy}=f$, id quod aequatio iam indicat, facto enim $\int p dx = 0$ fit $\frac{ydx}{f} = -dy$.

§. 17. Ad hanc aequationem ad differentialem primi gradus reducendam pono $y=e^{\int z dx}$, erit $dy=e^{\int z dx} z dx$ et $ddy=e^{\int z dx}(dz dx + z^2 dx^2)$ existente e numero, cuius log. est $=1$. His substitutis prodit $\frac{pdx}{f} = -dz \int p dx - z^2 dx \int p dx - pz dx$, quae posito $z=\frac{u}{\int p dx}$ transit in hanc $\frac{pdx}{f} = -du - \frac{u^2 dx}{\int p dx}$, quae si construi poterit, simul habebitur curua quaesita. At per series commodius definietur ex data abscissa x applicata y . Hac quidem aequatione magnitudo ipsius applicatae y non determinatur, sed applicatarum inter se relationes. Quare si curua fuerit constructa pro finito ipsius y valore, postea applicatae n eadem ratione in infinitum diminuantur, quo prodeat curua quaesita.

§. 18. Si catena ubique fuerit eiusdem crassitiei ita ut p sit quantitas constans; habebitur pro curuatura huius catenae quaesita haec aequatio $\frac{ydx^2}{f} = -x ddy - dx dy$, seu $\int y dx = -\frac{f x ddy}{dx}$. Vnde sequens elegans huius curuae proprietas consequitur: aream A P M B aequari facto ex constante A F et portione N t, quam tangens T M ad A B producta et verticalis M N abscindunt, seu N t semper proportionas est areae A P M B. Facta vero in hac aequatione substitutione $y=e^{\int z dx}$ prodibit $\frac{dx}{f} = -x dz - z^2 x dx - z dx$; atque facto $zx=u$ erit $\frac{dx}{f} = -du - \frac{u^2 dx}{x}$. Quae aequatio, cum integrationem non

42 DE OSCILLATIONIBVS FILI FLEXILIS

admittat, ad series est confugiendum. Dat autem aequatio $y dx^2 + f x ddy + f dx dy = 0$ sequentem seriem, posito a pro prima applicata AB; $y = a(1 - \frac{x}{1.f} + \frac{x^2}{1.4.f^2} - \frac{x^3}{1.4.9.f^3} + \frac{x^4}{1.4.9.16.f^4} - \text{etc.})$ eritque $dy = -\frac{adx}{f}(1 - \frac{x}{1.2.f} + \frac{x^2}{1.4.3.f^2} - \frac{x^3}{1.4.9.4.f^3} + \text{etc.})$. Ex quibus aequationibus omnia, quae de curua quaesita requiri possunt, inuenire licet.

§. 19. Ex aequatione pro curua inuenta apparet facta x negatiua curuam infra B in infinitum quoque progredi, quae autem pars ad catenam repraesentandam est inepta. Radius osculi vero curuae in M est $\frac{dx^2}{ddy}$, ob elementum curuae aequale elemento abscissae, est ve-

$$10 \frac{dx^2}{ddy} = \frac{ff}{a(\frac{x}{1.2} - \frac{x^2}{1.2.3.f} + \frac{x^3}{1.4.3.4.f^2} - \frac{x^4}{1.4.9.4.5.f^3} + \frac{x^5}{1.4.9.16.5.f^4} - \text{etc.})}$$

Quare vbi haec series in denominatore fit $= 0$, fit $ddy = 0$, ibique curua habebit punctum flexus contrarii.

§. 20. Tota autem curuae pars supra B, quae in infinitum ascendit, ad catenam repraesentandam erit accommodata; quare inuestigari conuenit figuram portio- nis curuae supra B. Et quidem si $x = f$ seu $AP = AF$ fiet $y = 0$, $223892a$, si $x = 2f$ fit $y = -0$, $19654a$ curua ergo in hac altitudine in alteram partem rectae OA vergit. Loca in quibus curua per verticalem OA transit inueniri debent ex hac aequatione $1 = \frac{x}{1.f} - \frac{x^2}{1.4.f^2} + \frac{x^3}{1.4.9.f^3} - \frac{x^4}{1.4.9.16.f^4} + \text{etc.}$ quae dabit infinitos valores loco x , seu pro distantis intersectionum curuae et verticalis ab imo puncto A. Primae autem intersectio- nis

mis O inuenitur distantia $OA = 1,44f$, ita vt FO ipſus FA ſit fere dimidium. Reliqua puncta interſectionum magis diſtant. Simili modo curua in infinitis punctis habebit tangentem verticalem, atque etiam infinita puncta flexus contrarii; Figuram curuae exhibui in fig. 7. in qua tria interſectionum puncta O, O, O Figura 7. repraeſentantur.

§. 21. Conſideremus etiam catenas non aequaliter craſſas, quarum tamen figura facilius poſſit determinari. Ad hoc igitur ponamus $p = x^n$ et $\int p dx = \frac{x^{n+1}}{n+1}$, ex quibus conficitur haec aequatio; $\frac{y dx^2}{f} + \frac{x ddy}{n+1} + dx dy = 0$, quae reductione in §. 17 adhibita tranſit in hanc $\frac{x^n dx}{f} = -du - (n+1)u^2 x^{-n-1} dx$. Haec vero aequatio, quia conuenit cum ea, quam *Com. Riccati* propoſuit, ſeparationem admittit quoties $2n$ eſt numerus integer impar, ſive affirmatiuus ſive negatiuus. Sit $2n = -1$, ſeu $p = \frac{1}{x}$, ita vt craſſities catenae ſit reciproce vt radix quadrata ex longitudine catenae a puncto infimo B ſumta; aequatio differentio-differentialis adeo integrationem admittet, erit nimirum $\frac{y^2 dx^2}{2f} + 2x ddy + dx dy = 0$, quae in dy ducta et integrata dat $\frac{y^2 dx^2}{2f} + x dy^2 = \frac{a^2 dx^2}{2f}$ poſita $AB = a$, ſeu $\frac{dx}{\sqrt{2fx}} = \frac{-dy}{\sqrt{a^2 - y^2}}$, cuius integralis eſt $\sqrt{\frac{2x}{f}} = -\int \frac{dy}{\sqrt{a^2 - y^2}} = \text{arctui circuli, cuius coſinus eſt } \frac{y}{a}, \text{ exiſtente radio } = 1.$

§. 22. In hac igitur curuatura puncta O, O, O , etc. in quibus curua verticalem AO secant, habentur ponendo $y=0$. Posita autem ratione diametri ad peripheriam $1:\pi$, erit $-\int \frac{dy}{\sqrt{a^2-y^2}}$ posito $y=0$ terminus ex hac serie $\frac{\pi}{4}, \frac{3\pi}{4}, \frac{5\pi}{4}, \frac{7\pi}{4}$ etc. horum enim arcuum cosinus sunt $=0$. Quare erit AO terminus quilibet ex hac serie $\frac{f\pi^2}{32}, \frac{9f\pi^2}{32}, \frac{25f\pi^2}{32}, \frac{49f\pi^2}{32}$, etc. Inter quosuis binos nodos applicata maxima est $=a$, ubi etiam tangens est verticalis. Facto autem $y=\pm a$ erit $\int \frac{dy}{\sqrt{a^2-y^2}}$ terminus ex hac serie $\frac{\pi}{2}, \pi, \frac{3\pi}{2}, 2\pi, \frac{5\pi}{2}$, etc. Distantiae ergo horum punctorum ab infimo A constituent hanc seriem $\frac{f\pi^2}{8}, \frac{f\pi^2}{2}, \frac{9f\pi^2}{8}, 2f\pi^2, \frac{25f\pi^2}{8}$ etc. ubi terminis primo, tertio, quinto etc. respondet $=-a$, reliquis $y=a$. Puncta flexus contrarii huius curuae habebuntur faciendo $d^2y=0$. Est vero $d^2y = \frac{-y dx^2}{2fx} - \frac{dx dy}{2x^2} = \frac{-y dx^2}{2fx} + \frac{dx^2 \sqrt{a^2-y^2}}{2x \sqrt{2fx}}$. Quare puncta flexus contrarii ibi erunt, ubi est $\frac{y}{\sqrt{a^2-y^2}} = \frac{\sqrt{f}}{\sqrt{2x}}$ seu ubi est $\frac{\sqrt{a^2-y^2}}{y} = -\int \frac{dy}{\sqrt{a^2-y^2}}$. Ad ea igitur inuenienda quaerantur arcus, qui aequales sint suis cotangentibus; sint hae cotangentes $=t$ erit $\sqrt{\frac{2x}{f}} = t$ seu $x = \frac{f t^2}{2}$. Hoc vero cum infinitis casibus accidere possit, prodibunt infinita puncta flexus contrarii.

§. 23. Quicumque autem fuerit numerus n aequatio differentio-differentialis $\frac{y dx^2}{f} + \frac{x d^2y}{n+1} + dx dy = 0$ in seriem conversa dabit $y = a \left(1 - \frac{x}{f} + \frac{(n+1)x^2}{1.2.(n+2)f^2} - \frac{(n+1)^2 x^3}{1.2.3.(n+2)(n+3)f^3} + \frac{(n+1)^3 x^4}{1.2.3.4.(n+2)(n+3)(n+4)f^4} - \text{etc.} \right)$. Ponatur $\frac{(n+1)x}{f} = q$ erit $\frac{y}{a} = 1 - \frac{q}{1.(n+1)} + \frac{q^2}{1.2.(n+1)(n+2)} - \frac{q^3}{1.2.3.(n+1)(n+2)(n+3)} + \frac{q^4}{1.2.3.4.(n+1)(n+2)(n+3)(n+4)} - \text{etc.}$

$\frac{q^2}{1 \cdot 2 \cdot 3 \cdot (n+1)(n+2)(n+3)} + \text{etc.}$ Ad huius seriei summam metho-
 do mea construendam pono eius summam esse $\int R z^m dz (1-z^b)^k$: H hoc integrali ita accepto vt evanescat
 posito $z=0$, et postmodum posito $z=1$. H vero est
 $= \int z^m dz (1-z^b)^k$ si post integrationem ponatur $z=1$:
 at $m+1$ et $k+1$ et b debent esse numeri affirma-
 tivi. Sit $R=1+Ag(1-z^b)+Bg^2(1-z^b)^2+Cg^3$
 $(1-z^b)^3+\text{etc.}$ quae series talis debet accipi vt sum-
 mationem admittat. His positis $\frac{\int R z^m dz (1-z^b)^k}{H}$, ita
 acceptum vt evanescat posito $z=0$, aequabitur huic se-
 riei $1 + \frac{A(k+1)}{(m+b(k+1)+1)}bg + \frac{B(k+1)(k+2)}{(m+b(k+1)+1)(m+b(k+2)+1)}$
 $b^2g^2 + \text{etc.}$ Cui ergo seriei illa inuenta pro $\frac{y}{x}$ est aequalis
 ponenda.

§. 24. Pono autem $A = \frac{x}{\pi(\pi+\rho)}$, $B = \frac{x}{(\pi+2\rho)(\pi+3\rho)}$
 $C = \frac{B}{(\pi+4\rho)(\pi+5\rho)}$ etc. et scripto s^2 loco $g(1-z^b)$ erit
 $R = 1 + \frac{s}{e^{\frac{\rho-\pi}{2}} s^{\frac{\rho-\pi}{2}}} \int e^{\frac{\rho-\pi}{2}} ds e^{\frac{\rho-\pi}{2}} s^{\frac{\rho-\pi}{2}} ds$. Quae duplex in-
 tegratio ita est accipienda vt facto $s=0$, fiat $R=1$,
 et $dR=0$. Fiat nunc in hac serie $bg=q$, vt quisque
 terminus huius seriei in terminum respondentem illius
 transmutetur. Quo igitur termini indicis η fiant aequa-
 les, habebitur ista aequatio $\eta(\eta+n)(\eta+k) = (2\eta\rho$
 $+ \pi - 2g)(2\eta\rho + \pi - \rho)(\eta k + m + 1 + bk)$, ex qua
 erit $1 = 4bg^2$; $k+n = 4g^2(m+1+bk) + 2g(2\rho$
 $- 3g)$; $nk = b(\pi - 2g)(\pi - g) + 2g(2\rho - 3g)(m+1$
 $+ bk)$, atque $0 = (\pi - 2g)(\pi - g)(m+1+bk)$.
 Unde tres sequuntur solutiones. Prima est $\pi = 2g$; hinc

erit $k+n=4g^2(m+1+bk)+2g^2b$; $kn=2g^2(m+1+bk)$ et $1=4g^2b$, ex quibus prodit $k=\frac{1}{2}$; $b=2$, $m=2n-2$, $g=\frac{1}{2\sqrt{2}}$ et $\pi=\frac{1}{\sqrt{2}}$, quae solutio semper locum habet, si modo $2n > 1$. Secunda solutio habetur ponendo $\pi=g$, tumque erit $g^2=\frac{1}{4b}$; $k+n=2g^2(2m+2+2bk-b)$ et $nk=-2g^2(m+1+bk)$, unde sequitur $k=-\frac{1}{2}$; $b=2$; $m=2n$; $g=\frac{1}{2\sqrt{2}}$ et $\pi=\frac{1}{2\sqrt{2}}$ haec solutio valet si modo $2n+1$ est numerus affirmatiuus. Tertia solutio dat $m+1+bk=0$, quae quia $m+1$, b et $k+1$ debent esse numeri affirmatiui, k erit inter 0 et -1 interceptum, sit $k=-\kappa$, erit $m+1=b\kappa$; $g^2=\frac{1}{4b}$; $n-\kappa=2gb(2\pi-3g)$ et $-\kappa=b(\pi-2g)(\pi-g)$, atque ex his duae nascuntur solutiones, quarum altera est $g=1$; $\pi=2n+1$; $k=-1$; $b=\frac{1}{2}$; et $m+1=\frac{1}{2}-\frac{n}{2}=\frac{1-2n}{2}$. Altera solutio est $g=\frac{1}{2}$; $\pi=2n+2$, $k=n+\frac{1}{2}$; $b=\frac{1}{2}$ et $m+1=-\frac{1-2n}{2}$; debet ergo n esse numerus negatiuus atque $-n < \frac{1}{2}$, et $-n > \frac{1}{2}$.

§. 25. Locum habeat secunda solutio ut maxime generalis, erit $s=V\frac{q}{2}(1-z^2)$ et $R=1+8e^{2s\sqrt{2}}\int e^{-4s\sqrt{2}}\frac{e^{2s\sqrt{2}}+e^{-2s\sqrt{2}}}{2}=\frac{e^{2\sqrt{q}(1-zz)}+e^{-2\sqrt{q}(1-zz)}}{2}$

Deinde inuenitur H si in $\int z^{2n}dz(1-z^2)^{-\frac{1}{2}}$ ita integrato, ut euanescat posito $z=0$, ponatur $z=1$. Hoc inuenito erit $\int \frac{z^{2n}dz(e^{2\sqrt{q}(1-zz)}+e^{-2\sqrt{q}(1-zz)})}{2HV(1-zz)}$, si post

integrationem ponatur $z=1$, aequale ipsi $\frac{2}{a}$. Exhibet enim z ex calculo et remanebit tantum q , cuius loco

si substituatur $\frac{-(n+1)z}{f}$ habebitur aequatio pro curva
quaesita in qua indeterminatae x et y sunt a se inuicem
separatae. Ponatur $\sqrt{(1-zz)}=t$, erit $z=\sqrt{(1-tt)}$
et $dz = \frac{-t dt}{\sqrt{(1-tt)}}$, quibus substitutis erit $\frac{y}{a} = +$
 $\int \frac{(1-tt)^{\frac{2n-1}{2}} dt}{2H} (e^{2t\sqrt{a}} + e^{-2t\sqrt{a}})$ si ita integretur, ut

evanescat posito $t=0$, et postmodum ponatur $t=1$.
Quoties igitur $\frac{2n-1}{2}$ est numerus integer affirmatiuus seu
 $2n$ numerus integer affirmatiuus impar, hoc integrale
re ipsa potest exhiberi. Hinc igitur quoque fuit con-
structio aequationis Riccatianae cum ea, quam ante
aliquot annos dedi, congruens.